

# Tabla de Contenido

<b>Introducción</b>	<b>1</b>
0.1. Fundamentación general . . . . .	1
0.2. Objetivos . . . . .	5
0.2.1. Objetivo general . . . . .	5
0.2.2. Objetivos específicos . . . . .	5
0.2.3. Hipótesis . . . . .	5
<b>1. Modelo de pandeo local</b>	<b>6</b>
1.1. Modelo de Massone & Moroder (2009) . . . . .	7
1.1.1. Comportamiento monotónico y cíclico . . . . .	7
1.1.2. Modelo geométrico . . . . .	10
1.1.3. Equilibrio . . . . .	10
1.1.4. Compatibilidad . . . . .	12
1.1.5. Implementación del modelo . . . . .	13
1.2. Modelo de Gomes & Appleton (1997) . . . . .	14
1.2.1. Modelo geométrico . . . . .	14
1.2.2. Equilibrio . . . . .	14
1.2.3. Compatibilidad . . . . .	16
1.2.4. Implementación del modelo . . . . .	17
1.3. Modelo propuesto . . . . .	18
1.3.1. Análisis monotónico en compresión . . . . .	18
1.3.2. Compatibilidad . . . . .	20
1.3.3. Equilibrio . . . . .	29
1.3.4. Implementación del modelo . . . . .	29
1.3.5. Verificación del modelo . . . . .	37
1.3.6. Fatiga . . . . .	44
<b>2. Modelo de pandeo global</b>	<b>52</b>
2.1. Modelo de Massone & López (2014) . . . . .	53
2.1.1. Equilibrio . . . . .	53
2.1.2. Compatibilidad . . . . .	58
2.1.3. Implementación del modelo . . . . .	58
2.2. Modelo Propuesto . . . . .	59
2.2.1. Comparación entre el modelo de pandeo global de Massone & López (2014) y el modelo de pandeo local de Massone & Moroder (2009) . . . . .	59

2.2.2. Método para determinar el modo de pandeo de Dhakal & Maekawa (2002) . . . . .	60
2.2.3. Compatibilidad . . . . .	65
2.2.4. Equilibrio . . . . .	68
2.2.5. Implementación del modelo . . . . .	68
2.2.6. Verificación del modelo . . . . .	69
<b>Conclusión</b>	<b>80</b>
<b>Bibliografía</b>	<b>83</b>